



12

## Gebrauchsmuster

U1

(11) Rollennummer G 93 06 369.5

(51) Hauptklasse B41F 13/00

Nebeklasse(n) B41F 33/00 B41F 13/20

H02K 7/14 H02P 7/67

Zusätzliche  
Information // B41F 23/04

(22) Anmeldetag 28.04.93

(47) Eintragungstag 04.11.93

(43) Bekanntmachung  
im Patentblatt 16.12.93

(30) Priorität 22.04.93 EP 93 10 6545.2

(54) Bezeichnung des Gegenstandes

Anordnung für einen Elektromotor zum Antrieb  
eines Drehkörpers, insbesondere des druckgebenden  
Zylinders einer Druckmaschine

(71) Name und Wohnsitz des Inhabers

Baumüller Nürnberg GmbH, 90482 Nürnberg, DE;  
Baumüller Anlagen-Systemtechnik GmbH & Co., 90482  
Nürnberg, DE

(74) Name und Wohnsitz des Vertreters

Matschkur, P., Dipl.-Phys., 90402 Nürnberg; Götz,  
G., Dipl.-Ing., Pat.-Anwälte, 97078 Würzburg

Anordnung für einen Elektromotor zum Antrieb eines Drehkörpers, insbesondere des druckgebenden Zylinders einer Druckmaschine

- 5 Die Erfindung betrifft eine Anordnung eines Elektromotors zum Antrieb eines an einer Wandung drehgelagerten und bezüglich seiner Drehachse längs, schräg und/oder diagonal verstellbar geführten Drehkörpers, die vor allem in einer Druckmaschine, insbesondere Offsetmaschine, anwendbar ist.
- 10 Darin stellen die mehreren, für die Druckgebung zusammenwirkenden Zylinder, die drehbar, bezüglich der Diagonal-, Seiten- und Umfangsregister verstellbar sowie aneinander anstellbar zur Bildung eines Papiereinzugs gelagert sind, die relevanten Drehkörper dar.
- 15 Bekanntlich werden Druckwerke von Offsetmaschinen von einem Hauptantrieb angetrieben, der seine Antriebsleistung über eine mechanische Längswelle auf die Einzelaggregate der Druckmaschine verteilt. Die Druckwerke sind durch diese me-
- 20 chanische Längswelle derart miteinander verbunden und gekoppelt, daß auch deren Synchronlauf zueinander sichergestellt ist. Zur praktischen Realisierung ist allerdings ein komplexes mechanisches System mit einer Vielzahl unterschiedlicher Komponenten wie z.B. Getriebe, Kupplungen, Spindeln, Schlitten usw. notwendig. Die hieraus resultierenden Schwachpunkte wie Übertragungsfehler aufgrund Nachgiebigkeiten mechanischer Übertragungsglieder, Spiel und Reibungsumkehrspannen, Elastizitäten, zusätzliche große Trägheitsmassen sowie zahlreiche, niedriggelegene Eigenfrequenzen beeinträchtigen die Druckbildgüte und Register-
- 25 genauigkeit des jeweiligen Druckwerks.
- 30

Deshalb sind Versuche bekannt, diese mechanische Längswelle zwischen den einzelnen Druckwerken durch eine "elektrische

Längswelle" zu ersetzen: es wird jedem Druckwerk ein separater, elektromotorischer Antrieb zugeordnet. Um aber ohne mechanische Synchronisation gleichwohl den Gleichlauf der Druckwerke untereinander sicherzustellen, müssen die einzelnen Antriebe innerhalb eines gemeinsamen Regelungssystems koordiniert sein. Wegen des sehr komplexen inneren Aufbaus jedes Druckwerks sind jedoch sehr aufwendige und umfangreiche Regelalgorithmen notwendig. Vor allem durch die Vielzahl von Massen, Nachgiebigkeiten und Spielen in den mechanischen Übertragungsgliedern ist es der Regelungstechnik bisher nicht gelungen, ein solches Regelungssystem mit hinreichender Genauigkeit und Güte für den Synchronlauf von mehreren Druckwerken zu verwirklichen.

Es wird also das der Erfindung zugrundeliegende Problem aufgeworfen, eine Antriebsstruktur und -methodik zu schaffen, die einer Kontrolle durch ein einfach aufgebautes und betriebenes sowie zuverlässiges Regelungssystem zugänglich ist. Vor allem in der speziellen Anwendung in Druckmaschinen ergibt sich die Anforderung nach einer Antriebsanordnung, die eine verlustlose Kopplung mit maximaler Kraftschlüssigkeit in Kraft- bzw. Drehmomentübertragungsrichtung zwischen den anzutreibenden Zylindern und der Druckmaschinenwandung über den elektrischen Motor ermöglicht.

Zur Lösung wird bei einer Druckmaschine mit den eingangs genannten Merkmalen erfindungsgemäß vorgeschlagen, daß die Zylinder mit je einem Elektromotor zur Bildung eines Direkt-

- tantriebs verbunden sind. Mit diesem elektrischen Direktantrieb kann für jeden Zylinder bzw. jede Druckwerkswalze ein spielfreier, trägheitsarmer und mechanisch steifer Antriebsstrang aufgebaut werden. Dies ergibt eine hohe Regeldynamik, so daß sich exakte Bahnführung, konstante Bahnspannung und gleichbleibende Farbgebung über die so ermöglichte, hochpräzise Registersteuerung und Druckanstellung erreichen lassen. Die relevanten Drehkörper (beispielsweise Platten- und Gummituch-Zylinder in einem Druckwerk) werden erfindungsgemäß direkt angetrieben, so daß die oben diskutierte Regelungsaufgabe bzw. die notwendigen Regelsysteme drastisch vereinfacht werden: die zu bewegenden Massen sind unter Ausschluß von Elastizitäten, Nachgiebigkeiten und Spielen direkt mit dem Rotor des antreibenden Elektromotors steif und fest verbunden. Dabei ist es zweckmäßig, auch den Stator des Elektromotors mit einer stationären Wandung, beispielsweise der Druckmaschinenwand, elastizitäts- und spielfrei zu verbinden.
- Es gehört zur allgemeinen erfinderischen Idee, eine bauliche Integration des Rotors eines Elektromotors mit dem Druckzylinder herbeizuführen, so daß gleichsam der Druckzylinder den Rotor des Elektromotors bildet. In der Regel ist der Druckzylinder zu seinem Drehantrieb mit einem axial vorspringenden Ansatz versehen; dabei ergibt sich eine vorteilhafte Weiterbildung der genannten Erfindungsalternative dahingehend, daß der Antriebs-Ansatz, insbesondere Wellenzapfen und/oder -stummel, einstückig mit dem Rotor ausgebildet ist und/oder den Rotor oder wenigstens einen Teil davon bildet. In Weiterbildung des Gedankens, den Druckzylinder, insbesondere dessen Ansatz für seinen Drehantrieb, zum Rotor des Elektromotors für den obenerläuterten Direktantrieb zu machen, sind auf oder über dem Außenumfang des Ansatzes bzw. Rotors ein oder mehrere Magnelemente

und/oder ein magnetischer oder magnetisierbarer Werkstoff angeordnet.

5 Um den Wellenzapfen bzw. Ansatz eines herkömmlichen Druckzylinders schnell im Sinne des erfindungsgemäßen Direktantriebs bzw. der (baulichen) Integration mit dem Rotor des Elektromotors umbilden zu können, wird nach einer anderen Weiterbildung dieser Erfindungsalternative vorgeschlagen, daß der Ansatz von einer aufschiebbaaren Hülse umgeben ist,  
10 die Teil eines Rotors bildet. Gegebenenfalls ist die Hülse auf ihrem Außenumfang mit dem oder den Magnetelementen und/oder dem magnetischen Werkstoff beschichtet.

Andererseits kann der Ansatz bzw. Wellenzapfen des Druckzylinders mit der Hülse baulich zu einem einzigen Teil zusammengefaßt sein, auf dem dann gegebenenfalls die Magnetelemente aufgebracht sind.  
15

Die Anwendungsflexibilität erhöht es, wenn nach einer weiteren Ausbildung dieser Erfindungsalternative an der Stirnseite des Druckzylinders ein Halterungsflansch angebracht ist, an dem der erfindungsgemäße Ansatz bzw. Rotor gegebenenfalls lösbar befestigt ist.  
20

25 Das erfindungsgemäße Konzept des Direktantriebs für jeden relevanten Drehkörper in der Druckmaschine eröffnet die Möglichkeit einer weiteren, vorteilhaften Ausbildung, nämlich den Elektromotor im Rahmen einer Steuerungskette oder eines geschlossenen Regelkreises zu betreiben und ihn dabei  
30 als Stellglied für die Dreh- oder Winkelstellung des Zylinders auszubilden; damit läßt sich z.B. eine geregelte Umfangsregisterstellung realisieren.

Ist der Stator nebst Motorgehäuse direkt an der Wandung ortsfest und steif fixiert, ist es vor allem bei Anwendungen in Druckmaschinen notwendig, daß der direkt angetriebene Zylinder und mithin auch der daran steif und dicht  
5 (mit möglichst kurzen Längen) angesetzte Rotor zur Realisierung von Druck-An- und Druck-Ab-Bewegungen sowie Diagonalregister-Verstellungen exzentrisch auslenkbar sind. Dem wird mit einer weiteren Ausbildung der Erfindung Rechnung getragen: beim Elektromotor sind Rotor und Stator zueinander  
10 der mit einem solchen Abstand angeordnet und/oder derart verstellbar ausgebildet, daß der von diesen begrenzte Luftspalt sich ausreichend verändern und dabei entsprechende, exzentrische Auslenkungen auffangen kann. So können Verstellbewegungen des steifen Drehkörper-Rotor-Verbunds ausgeglichen werden, obgleich das Motorgehäuse mit Stator an  
15 der stationären Wandung steif und ortsfest angebracht ist. Diese Erfindungsausbildung läßt sich praktisch durch einen Elektromotor realisieren, bei dem der Rotor dem Stator gegenüberliegend angeordnet ist, ohne mit letzterem über Lager oder dergleichen verbunden zu sein.  
20

Andererseits ist es denkbar, daß bei Drehkörper-/Rotor-Verstellbewegungen größeren Umfangs der Luftspalt sich nicht so ausreichend bemessen läßt, um diese ausgleichen zu können.  
25 Dem wird mit einer Ausbildung der Erfindung Rechnung getragen, bei der eine Nachführeinrichtung vorgesehen ist, die auf den Stator einwirkt und so ausgebildet ist, daß der Stator die Drehkörper-/Rotor-Verstellbewegungen, jedenfalls solange diese die Abmessungen des Luftspalts überschreiten, nachvollzieht. Die Nachführeinrichtung kann mehrere Funktionskomponenten umfassen: eine in Achsrichtung des Motors bzw. Zylinders gerichtete Linearführung, um den Stator an  
30 Seitenregister-Verstellungen des Zylinders anzupassen; eine bezüglich der Zylinder-/Motor-Achse radial auslenkende Ex-

zenterführung, um den Stator auf Anstellbewegungen oder Diagonalregister-Verstellungen des Zylinders einzustellen, die - wie an sich bekannt - mittels exzentrischer Auslenkung der Zylinder-/Rotor-Drehachse herbeigeführt werden.

5 Dabei erscheint es notwendig, daß die Drehkörper-/Rotor- und andererseits die Stator-Exzenterführungen einander entsprechend, insbesondere zueinander kongruent, ausgebildet sind, um die Nachführung vor allem in Form sich deckender, exzentrischer Umlaufbahnen von Stator und Drehkörper/Rotor  
10 zu gewährleisten. Die Genauigkeit der Nachführung läßt sich dadurch fördern, daß beide Exzenterführungen durch eine gemeinsame, lösbare, vorzugsweise mechanische Verbindungseinrichtung miteinander gekoppelt und/oder synchronisiert sind.

15

Um eine stationäre, steife Abstützung des Stators an der Wandung zu erreichen, ist in weiterer Ausbildung der Erfindung eine Feststelleinrichtung vorgesehen, die mit der Nachführeinrichtung derart verbunden, insbesondere synchro-  
20 niert ist, daß sie nach Beendigung der aktiven Nachführung des Stators diesen relativ zur Wandung fixiert.

Zur axialen Linearverschiebung oder exzentrischen Auslenkung des Stators entsprechend den Drehkörper-/Rotor-Verstellbewegungen ist es zweckmäßig, eine oder mehrere, ge-  
25 sonderte Bewegungseinrichtungen vorzusehen: z.B. einen an einer Exzenterbuchse, die den Stator fest umgibt, angreifenden Drehantrieb oder einen Linearantrieb, der am axial verschiebbar gelagerten Stator angreift, um jeweils den  
30 Stator zur Beibehaltung eines ausreichenden Luftspalts nachzuführen. Diese Nachführbewegungen lassen sich in ihrer Genauigkeit noch weiter verbessern, indem die genannten Dreh- oder Linearantriebe, die jeweils dem Stator einerseits und dem Drehkörper-/Rotor-Verbund andererseits zuge-

Weitere Einzelheiten, Merkmale und Vorteile auf der Basis der Erfindung ergeben sich aus der nachfolgenden Beschreibung eines bevorzugten Ausführungsbeispiels der Erfindung und anhand der Zeichnungen. Diese zeigen mit jeweils schematischer Darstellung in

- |    |        |  |
|----|--------|--|
| 10 | Fig. 1 | eine Übersicht über die Anlage einer Offset-<br>maschine,                                  |
|    | Fig. 2 | vergrößert einen Ausschnitt II der Fig. 1<br>mit einer Seitenansicht von der Lage der      |
| 15 |        | anzutreibenden Zylinder eines Druckwerks,  |
|    | Fig. 3 | eine Vorderansicht auf die Druckwerks-<br>zylinder gemäß Richtung III in Fig. 2,           |
| 20 | Fig. 4 | eine Draufsicht auf die Druckwerkszylinder<br>gemäß Richtung IV in Fig. 3,                 |
|    | Fig. 5 | eine Fig. 2 entsprechende Seitenansicht<br>der verstellten Zylinder mit Andeutung          |
| 25 |        | der Zylinder-Freiheitsgrade,   |
|    | Fig. 6 | vergrößert den Ausschnitt VI in Fig. 5,  |
|    | Fig. 7 | im axialen bzw. Längsschnitt die Anbringung<br>des Elektromotors an Druckwerkszylinder und |
| 30 |        | Wandung,   |
|    | Fig. 8 | eine Richtungspfeil VIII in Fig. 7 ent-<br>sprechende Stirnansicht                         |



Fig. 9 eine Richtungspfeil IX in Fig. 7 entsprechende Stirnansicht und

5 Fig. 10 in schematischer Längsansicht einen erfindungsgemäß ausgebildeten Druckzylinder.

Gemäß Fig. 1 besteht eine an sich bekannte Offsetdruckanlage (in der Reihenfolge von links nach rechts) aus einem  
 10 Rollenträger 1, einem Einzugwerk 2, mehreren, hintereinander angeordneten Druckwerken 3 a, 3 b, 3 c und 3 d, einem Trockner 4, einer Kühlpattie 5 und einem Falzapparat 6. Gemäß bisherigem Stand der Technik sind die Druckwerke 3 a - 3 d, die Kühlpattie 5 und der Falzapparat 6 von einer ge-  
 15 meinsamen, mechanischen Längswelle 7 und einem zugehörigen Antriebsaggregat 8 mit Kupplung 9 angetrieben und synchronisiert. Ein Ziel der Erfindung, von der das Ausführungsbeispiel in den Fig. 7 - 9 dargestellt ist, besteht darin, diese mechanische Längswelle 7 zu ersetzen.

20 In Fig. 2 ist die Lage der anzutreibenden Zylinder eines an sich bekannten Offsetmaschinen-Druckwerks veranschaulicht: in vertikaler Reihenfolge von oben nach unten ist ein Plattenzylinder D 1, auf den die Druckplatte gespannt ist, dar-  
 25 unter ein Gummituchzylinder D 2, auf den das Gummituch gespannt ist, darunter ein weiterer Gummituchzylinder D 3 und darunter ein weiterer Plattenzylinder D 4 angeordnet. Die beiden oberen Platten- und Gummituchzylinder D 1, D 2 bilden drucktechnisch die (obere) Schöndruckseite, die beiden  
 30 unteren Gummituch- und Plattenzylinder D 3, D 4 drucktechnisch die (untere) Widerdruckseite.

Gemäß Fig. 3 - 5 ist die Lage der Zylinder D 1 - D 4 zueinander etwas verändert dergestalt, daß sie sowohl in Vorder-

bzw. Frontansicht (Fig. 3) als auch in Draufsicht (Fig. 4) einander teilweise überdecken. Die in der Druckwerkswandung H gelagerten Plattenzylinder D 1, D 4 und Gummituchzylinder D 2, D 3 sind mit folgenden Freiheitsgraden versehen: Um die Lage des Druckbildes quer zur Laufrichtung des Papiers P beeinflussen zu können, sind vor allem die Plattenzylinder D 1, D 4 in Längsrichtung U, also parallel zu ihrer Mittelachse, verstellbar gelagert. Diese Richtungsverstellung wird in der Drucktechnik "Verstellung der Seitenregister" genannt. Um die Lage des Druckbildes um eine Achse senkrecht zur Zylinder-Mittel-/Längs-Achse drehen zu können, werden die Plattenzylinder D 1, D 4 jeweils an ihren Enden in Querrichtung R verstellt. Diese Bewegungsart wird "Verstellen der Diagonalregister" genannt.

Vor dem eigentlichen Druckvorgang ist das zu bedruckende Papier P zunächst zwischen die Gummituchzylinder D 2, D 3 einzuziehen. Zu diesem Zweck wird es in Papierlaufrichtung zwischen den Gummituchzylindern D 2, D 3 hindurchgeführt. Diese Zylinder sind bei diesem Vorgang des Papiereinziehens zunächst voneinander getrennt, so daß sie einen gemeinsamen Einzugsspalt begrenzen. Ist die Offsetmaschine betriebsbereit, werden den Gummituchzylindern D 2, D 3 jeweils eine Anstellbewegung W erteilt, so daß sie zusammengefahren werden und sich gegeneinanderpressen. Im Zuge der Anstellbewegung W werden die Gummituchzylinder D 2, D 3 auch gegen die Plattenzylinder D 1, D 4 gedrückt. Diese Stellung ist in Fig. 2 dargestellt und wird in der Drucktechnik als "Druck-An" bezeichnet.

Aus Fig. 6 geht der Freiheitsgrad zur Beeinflussung der Lage des Druckbildes in Laufrichtung des Papiers P hervor: die Winkelposition S bzw. T des Plattenzylinders D 1 bzw. Gummituchzylinders D 2 muß entsprechend verändert werden,

was erfindungsgemäß mit einem Elektromotor in Anordnung zum Direktantrieb (vgl. Fig. 7 - 9) erfolgen kann. Entsprechendes gilt für die (in Fig. 6 nicht dargestellten) Zylinder D 4, D 3. Mittels Spannkanälen 11 kann, wie an sich bekannt, 5 die Druckplatte oder das Gummituch auf dem jeweiligen Zylinder D 1, D 2 angeordnet werden.

Gemäß Fig. 7 - 9 ist auf der Antriebswelle E eines der vier oben genannten Zylinder D 1, D 2, D 3, D 4 die Rotorhülse Z 10 des Rotorpakets F eines elektrischen Antriebsmotors unmittelbar und ortsfest fixiert. Die Rotorhülse Z bildet zusammen mit dem Rotorpaket F den Rotor des Elektromotors. Die Antriebswelle E, direkt umgeben von einem Kugellager 21, ist in der Wandung H drehbar gelagert. Das Kugellager 21 15 ist unmittelbar von einer Exzenterbuchse A umfaßt, welche über ein weiteres Kugellager 22 mit der Druckwerkswand H verbunden ist. Infolgedessen kann sich die Antriebswelle E relativ sowohl zur Druckwerkswandung H als auch zur Exzenterbuchse A um ihre Drehachse Y drehen. Wird die Exzenterbuchse A über einen (nicht gezeichneten, weil an sich be- 20 kannten) Drehantrieb, beispielsweise ein Hebelgestänge oder eine Verzahnung, rotiert, entsteht eine tangential an der Exzenterbuchse A angreifende Kraft IW oder IR. Diese Kraft setzt sich über das erste, innere Kugellager 21 in eine radial ausgelenkte, exzentrische Umlaufbahn W bzw. R der 25 Drehachse Y der Antriebswelle E des jeweiligen Zylinders D 1, D 2, D 3 oder D 4 um. Dies beruht darauf, daß die Exzenterbuchse A an ihrer Innenseite mit dem Außenring des ersten, inneren Kugellagers 21 und an ihrer Außenseite mit 30 dem Innenring des zweiten, äußeren Kugellagers 22 jeweils ortsfest verbunden ist. Der Innenring des ersten Kugellagers 21 sitzt ortsfest auf der Antriebswelle E, während der Außenring des zweiten Kugellagers 22 an der Wandung H unbeweglich fixiert ist. Mit dieser Exzenterbuchsen-Lageranord-

nung 21, 22, A läßt sich eine Übertragung der vom Drehantrieb erzeugten, tangentialen Kraft IW bzw. IR von der Exzenterbuchse A auf die Gummituchzylinder D 2, D 3 bzw. die Plattenzylinder D 1, D 4 bewirken: die Drehachse Y des jeweiligen Zylinders beschreibt dann die Anstellbewegungsbahn W (bei den Gummituchzylindern D 2, D 3) bzw. die Diagonalregister-Verstellungsbahn R (bei den Plattenzylindern D 1, D 4). In der Ansicht der Fig. 8 sind diese radial-exzentrischen Auslenkungen W/R der Antriebswelle E veranschaulicht.

Gemäß Fig. 7 sind an der Außenseite der Wandung H im Bereich von deren Aussparung für die Antriebswelle E, die Exzenterbuchse A und die beiden Lager 21, 22 zwei Brückenvorsprünge K jeweils mit L-artigem Profil fest angesetzt, dergestalt, daß die jeweiligen, kürzeren L-Schenkel einander fluchtend zugewandt sind. Von deren gegenüberliegenden Seiten ist der Außenring eines weiteren, dritten Kugellagers 23 ortsfest eingeklemmt. Dessen Innenring umfaßt ebenfalls ortsfest eine zweite Exzenterbuchse B, deren ringförmige Innenseite auf der Statorhülse N aufgesetzt und daran ortsfest bzw. steif fixiert ist. Mithin entspricht diese Anordnung und Lagerung des von der Statorhülse eingefassten Statorpakets G etwa der des Rotorpakets F bzw. der damit ortsfesten Antriebswelle E, wenn auch mit der Ausnahme, daß der Stator G, N des Elektromotors zwar gegenüber der Wandung H bzw. dessen Brückenansatz K, nicht aber gegenüber der zweiten Exzenterbuchse B verdrehbar ist. Infolgedessen ist die in Fig. 9 veranschaulichte Möglichkeit gegeben, den Stator G, N etwaigen Anstellbewegungen W oder Diagonalregister-Verstellbewegungen R des jeweiligen Zylinders D 1 - D 4 nachzuführen. Da sich die beiden Exzenterbuchsen A, B bei bestimmter Winkelstellung in ihren Außendurchmessern decken und deren jeweilige, äußere Kugellager 22, 23 in ebenfalls

- miteinander kongruenten Kreisringprofilen ausgebildet und angeordnet sind, ist gemäß Fig. 9 für den Stator G, N sogar eine mit den Bewegungen W/R des Rotors F, Z sich vollständig deckende bzw. übereinstimmende Nachführung möglich, wenn mittels des genannten oder eines weiteren Drehantriebs (Verzahnung oder Hebelgestänge) auf die zweite Exzenterbuchse B dieselbe Tangentialkraft IW bzw. IR ausgeübt wird. Sind gemäß Fig. 7 die beiden Exzenterbuchsen A, B in der Drehstellung, in der sie sich mit ihren Außendurchmessern axial gesehen decken (vgl. oben), mittels einer mechanisch lösbaren Verbindungseinrichtung Q starr aneinandergekoppelt, ist keine weitere Dreheinrichtung speziell für die Exzenterbuchse B erforderlich.
- 15 Nachdem der Stator G, N die Zylinder-/Rotorbewegungen W/R nachvollzogen hat, ist seine ortsfeste und steife Abstützung gegenüber der Wandung H bzw. deren Brückenansatz K notwendig. Hierzu sind Blockierklötze C um die Stator-Exzenterbuchse B herum, vorzugsweise diametral gegenüberliegend, angeordnet. Deren der Exzenterbuchse B zugewandte (Innen-)Seiten sind nach Art von Bremsbacken derart konkav gewölbt, daß sie die Exzenterbuchse B von außen formschlüssig umfassen und mithin deren Drehung im Lager 23 um die Achse Y blockieren können. Das Betätigen oder Lösen der Blockierung der Exzenterbuchse B erfolgt, indem den Blockierklötzen C eine Verschiebewegung M nach radial innen (Arretieren des Stators E gegenüber der Wandung H) oder nach außen (Lösen dieser Arretierung) erteilt wird.
- 30 In Fig. 7 ist schließlich noch die Seitenregister-Verstellbewegung U für den jeweiligen Zylinder D 1 - D 4 nebst starr daran befestigtem Rotor F, Z angedeutet, die zugehörige Linearführung, gegebenenfalls mit Linearantrieb, ist jedoch der Übersichtlichkeit halber nicht gezeichnet. Im

Rahmen der Erfindung wäre dann auch eine Nachführung des Stators G der Seitenregister-Verstellbewegung U ebenfalls mittels Linearführung und -antrieb denkbar.

- 5 Eine Stator-Nachführung der Bewegung des jeweiligen Zylinders D 1 - D 4 ist vor allem dann angebracht, wenn die Anstellbewegung W eines der Gummituchzylinder D 2, D 3 oder die Diagonalregister-Verstellung R eines der Plattenzylinder D 1, D 4 zu groß ist, als daß noch ein Ausgleich über  
10 den Luftspalt L zwischen Rotorpaket F und Statorpaket G möglich wäre. Die Nachführung läßt sich dann mit folgenden Verfahrensschritten realisieren :

- Nachdem die beiden Exzenterbuchsen A, B in eine Drehstellung  
15 gebracht sind, in der ihre beiden Außenprofile bzw. Außenradien sich decken, werden sie mittels der Verbindungseinrichtung Q parallel zur Achsrichtung starr aneinandergekoppelt. Dann wird an wenigstens einer der beiden Buchsen A, B mittels des genannten Drehantriebs (Hebelgestänge oder Verzahnung) eine Tangentialkraft IW oder IR in  
20 Angriff gebracht und gleichzeitig die Arretierung des Stators G, N bezüglich des Brückenansatzes K gelöst, indem die Blockierklötze C in Schieberichtung M radial nach außen bewegt werden. Dann kann auch der Stator G, N bezüglich der  
25 Rotor-Drehachse Y eine exzentrische Umlaufbahn beschreiben, wenn über die Verbindungseinrichtung Q (z.B. Kupplung oder Mitnehmer) die Exzenterbuchse B bewegungsschlüssig mit der Exzenterbuchse A rotiert wird. Sind beispielsweise die Zylinder D 2, D 3 entsprechend der Anstellbewegung W eingeschwenkt, d.h. die Druck-An-Funktion ist erfolgt, oder ist  
30 die Diagonalregister-Verstellung R vervollständigt, wird die mechanische Verbindungseinrichtung Q gelöst, und es wirkt über die Exzenterbuchse A weiterhin die Anpreßkraft IW bzw. Diagonalregister-Verstellkraft IR auf den jeweili-

gen Zylinder. Gleichzeitig wird den Blockierklötzen C eine Verschiebung M radial nach innen erteilt, wobei sie die Exzenterbuchse B so festklemmen, daß diese nicht mehr rotierbar ist. Dabei entsteht eine starre und ortsfeste Verbindung der Exzenterbuchse B mit dem Brückenansatz K und der Druckwerkswandung H. So ist beispielsweise bei Druck-Anstellung der Stator G spiel- und elastizitätsfrei gegen die Druckwerkswandung H abgestützt, wohingegen der Rotor F durch die beiden inneren und äußeren Kugellager 21, 22 spiel- und elastizitätsbehaftet mit der Druckwerkswand verbunden ist. Sämtliche Toleranzen durch Lagerspiele der beiden Kugellager 21, 22 sowie elastische Verformungen und Verlagerungen durch die noch anstehende Anstellkraft IW können bei fest arretiertem Stator G durch den Luftspalt des Elektromotors ausgeglichen werden. Dieser Effekt ist noch dadurch gefördert, daß der Elektromotor keine eigene Lagerung direkt zwischen Stator und Rotor besitzt. Mithin ist eine axiale und radiale Verschiebung von Stator zu Rotor nicht behindert, sondern grundsätzlich in begrenztem Umfang möglich. Die axiale Verschiebungsmöglichkeit längs des Luftspalts L kann vorteilhaft für die Seitenregister-Verstellung U ausgenützt werden.

Die Umfangsregister-Verstellung S, T (vgl. Fig. 6) läßt sich im Rahmen des erfindungsgemäßen Direktantriebs leicht durch eine Winkelregelung der Einzelantriebe bewerkstelligen.

Nach alledem kann aufgrund der Erfindung für alle Bewegungen und Verstellungen der Zylinder D 1 - D 4 (wie Anstellbewegung W, Diagonalregister-Verstellung R, Seitenregister-Verstellung U und Umfangsregister-Verstellung S, T) das Prinzip der direkten, steifen Anbindung des Rotors an den Zylinder und des Stators an die Druckwerkswand verwirklicht

werden. Die noch erforderlichen Beweglichkeiten bzw. Beweglichkeitstoleranzen lassen sich über den Motor-Luftspalt axial und/oder radial ausgleichen.

- 5 Im Rahmen der Erfindung sind elektrische Antriebsmotoren der Ausführung mit Zylinderläufer und damit mit Radialfeld und der Ausführung mit Scheibenläufer und damit mit Axialfeld einsetzbar. Neben der eigentlichen Antriebsrotation ist die Leichtigkeit der Verschiebung bzw. Veränderung des  
10 Luftspalts bei Zylinderläufern eher in Axialrichtung und bei Scheibenläufern eher in Radialrichtung gegeben, weil hier der Luftspalt in Feldrichtung nicht verändert wird. Verschiebungen von Läufer bzw. Rotor zu Stator in Feldrichtung sollten eher von kleinerem Ausmaß sein und können ge-  
15 gebenfalls durch das oben erläuterte Nachführen der Hauptbewegung für den Stator auf das Ausmaß von Beweglichkeitstoleranzen reduziert werden.

- Gemäß Fig. 10 ist ein Druckzylinder 30 mit seinem ersten  
20 (in der Zeichnung linken) Wellenzapfen 31a ortsfest an der Wandung 32 einer (nicht gezeichneten) Druckmaschine angeordnet und dort mittels (nicht gezeichneter) Lager drehbar. Auf der dem ersten Zapfen 31a entgegengesetzten Stirnseite des Druckzylinders 30 ist ein Halterungsflansch 33 angeord-  
25 net, von dem ein zweiter (in der Zeichnung rechter) Wellenzapfen 31b vorspringt. Dieser ist von einer (querschnittlich) gezeichneten Hülse 34 umgeben, auf deren Außenumfang einzelne Magnetelemente 35 verteilt sitzen. Damit ist eine elektromagnetische Kopplung mit dem Stator eines (in Fig.  
30 10 nicht vollständig gezeichneten) Elektromotors möglich, um den Druckzylinder 30 über den zweiten Wellenzapfen 31b und der darauf unverdrehbar sitzenden Hülse 34 in Rotation zu versetzen. Diese Konfiguration ist vor allem zum Einsatz



in der Anordnung nach Fig. 7 - 9 geeignet, wobei die Magnetelemente 35 durch das Rotorpaket F ersetzt sein können.

S C H U T Z A N S P R Ü C H E

1. Druckmaschine, insbesondere Offsetmaschine, mit mehreren für die Druckgebung zusammenwirkenden Zylindern (D1 - D4), die dreh-, registerverstell- sowie aneinander anstellbar (R, S, T, U, W) gelagert sind, dadurch gekennzeichnet, daß die Zylinder (D1 - D4) mit je einem Elektromotor (F, G) zur Bildung eines Direktantriebs (E) verbunden sind.  
5
2. Druckmaschine nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß der Elektromotor (F, G) im Rahmen einer Steu-  
15 rungskette oder eines Regelkreises für die Umfangsregisterverstellung als Stellglied für die Dreh- oder Winkelstellung (S, T) des Zylinders (D1, D2, D3, D4) ausgebildet ist.
3. Druckmaschine nach Anspruch 1 oder 2, mit einem oder mehreren Druckwerken (3 a - 3 d), an deren jeweiliger  
20 Wandung (H) die Zylinder (D1 - D4) stellbar (R, S, T, U, W) gelagert und geführt sind, dadurch gekennzeichnet, daß vom Elektromotor (F, G) der Stator (G) an der Druckwerks- wandung (H), und der Rotor (F) an der An-  
25 triebswelle (E) des Zylinders (D1, D2, D3, D4) unmittelbar und steif fixiert sind.
4. Druckzylinder (30) für eine Druckmaschine nach einem der vorangehenden Ansprüche, gekennzeichnet durch eine  
30 bauliche Integration mit dem Rotor eines Elektromotors.
5. Druckzylinder (30) nach Anspruch 4, der zu seinem Drehantrieb mit einem axial vorspringenden Ansatz (31b)

versehen ist, dadurch gekennzeichnet, daß der Ansatz (31b) einstückig mit dem Rotor ausgebildet ist und/oder den Rotor oder einen Teil davon bildet.

- 5 6. Druckzylinder (30) nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, daß auf oder über dem Außenumfang des Ansatzes (31b) beziehungsweise Rotors ein oder mehrere Magnetelemente (35) und/oder ein magnetischer oder magnetisierbarer Werkstoff angeordnet ist.
- 10 7. Druckzylinder (30) nach einem der Ansprüche 4 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß der Ansatz (31b) von einer Teil des Rotors bildenden Hülse (34) umgeben ist, die gegebenenfalls auf ihrem Außenumfang das oder die Magnetelemente (35) und/oder den magnetischen Werkstoff trägt.
- 15 8. Druckzylinder (30) nach einem der Ansprüche 4 bis 7, gekennzeichnet durch einen an seiner Stirnseite angebrachten Halterungsflansch (33), an dem der Ansatz (31b) beziehungsweise Rotor gegebenenfalls lösbar befestigt sind.
- 20 9. Anordnung eines Elektromotors (F, G) zum Antrieb eines an einer Wandung (H) drehgelagerten (S, T) und bezüglich seiner Drehachse (Y) längs-, schräg, quer- und/oder diagonal (R, U, W) verstellbar geführten Drehkörpers, insbesondere eines Zylinders (D1, D2, D3, D4) der Druckmaschine nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß vom Elektromotor (F, G) der Rotor (F) mit dem Drehkörper (D1, D2, D3, D4) zu dessen Direktantrieb (E) steif und ortsfest verbunden, und der Stator (G) an der Wandung (H) steif und ortsfest abgestützt sind.
- 25 30

10. Anordnung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß die Wandung (H) einen ortsfest angebrachten, vorzugsweise brückenartigen und/oder L-förmigen Ansatz (K) aufweist, an dem der Stator (G) angebracht ist.
11. Anordnung nach Anspruch 9 oder 10, dadurch gekennzeichnet, daß der Rotor (F) in der Wandung (H) drehgelagert (21, 22), und dabei seine Drehachse (Y) exzentrisch ausgelenkt (A) geführt ist.
12. Anordnung nach Anspruch 9, 10 oder 11, dadurch gekennzeichnet, daß beim Elektromotor (F, G) Rotor (F) und Stator (G) zueinander mit einem solchen Abstand angeordnet und/oder derart verstellbar ausgebildet sind, daß der von diesen begrenzte Luftspalt (L) zum Ausgleich der Drehkörper/Rotor-Verstellbewegungen (R, U, W) veränderbar ist.
13. Anordnung nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß beim Elektromotor (F, G) der Rotor (F) ohne Lagerung am oder gegenüber dem Stator (G) angeordnet ist.
14. Anordnung nach Anspruch 9, 10, 11, 12 oder 13, gekennzeichnet durch eine auf den Stator (G) einwirkende Nachführeinrichtung (B, 23) dergestalt, daß er die Drehkörper/Rotor-Verstellbewegungen (R, U, W) entsprechend nachvollzieht.
15. Anordnung nach Anspruch 11 und 14, dadurch gekennzeichnet, daß die Nachführeinrichtung (B, 23) für den Stator eine in oder an der Wandung oder gegebenenfalls deren Ansatz angebrachte axiale Linearführung und/oder

radial auslenkende Exzenterführung aufweist, die der Drehkörper/Rotor-Exzenterführung (A, 22) entspricht.

- 5 16. Anordnung nach Anspruch 15, dadurch gekennzeichnet, daß beide Exzenterführungen (A, 22; B, 23) zueinander kongruent angeordnet und/oder zur Herbeiführung sich deckender Umlaufbahnen (W, R) ausgebildet sind.
- 10 17. Anordnung nach Anspruch 15 oder 16, dadurch gekennzeichnet, daß beide Exzenterführungen (A, 22; B, 23) durch eine lösbare, vorzugsweise mechanische Verbindungseinrichtung (Q) miteinander gekoppelt und/oder synchronisiert sind.
- 15 18. Anordnung nach Anspruch 15, 16 oder 17, gekennzeichnet durch eine mit der Nachführeinrichtung (B, 23) in Wirkungsverbindung stehende Feststelleinrichtung (C) zum Arretieren und/oder zur steifen Anbindung des Stators (G) bezüglich der Wandung (H) und/oder deren Ansatzes (K).
- 20 19. Anordnung nach Anspruch 15, 16, 17 oder 18, dadurch gekennzeichnet, daß wenigstens die Stator-Exzenterführung (B, 23) als Exzenterbuchse (B) ausgeführt ist, die - von einem entsprechend exzentrischen Kugellager (23) umgeben - in die Wandung (H) eingelassen ist und den Stator (G) ortsfest umfaßt.
- 25 20. Anordnung nach Anspruch 18 und 19, dadurch gekennzeichnet, daß die Stator-Feststelleinrichtung (C) einen oder mehrere Blockierkörper aufweist, die zum Verstellen (M) und zur formschlüssigen Anlage an freie, vorzugsweise diametral entgegengesetzte Außen-seiten der Exzenterbuchse (B) ausgebildet sind.
- 30

21. Anordnung nach Anspruch 19 oder 20, gekennzeichnet durch einen an einer oder mehreren Exzenterbuchsen (A, B) angreifenden Drehantrieb und/oder einen am axial verschiebbar gelagerten Stator angreifenden Linearantrieb.
- 5
22. Anordnung nach Anspruch 21, gekennzeichnet durch der Stator-Exzenterbuchse (B) und der Drehkörper/Rotor-Exzenterbuchse (A) zugeordnete Drehantriebe und/oder dem Stator (G) und dem Drehkörper/Rotor-Verbund (D1, D2, D3, D4; F) zugeordnete Linearantriebe, die miteinander gekoppelt und/oder synchronisiert sind.
- 10

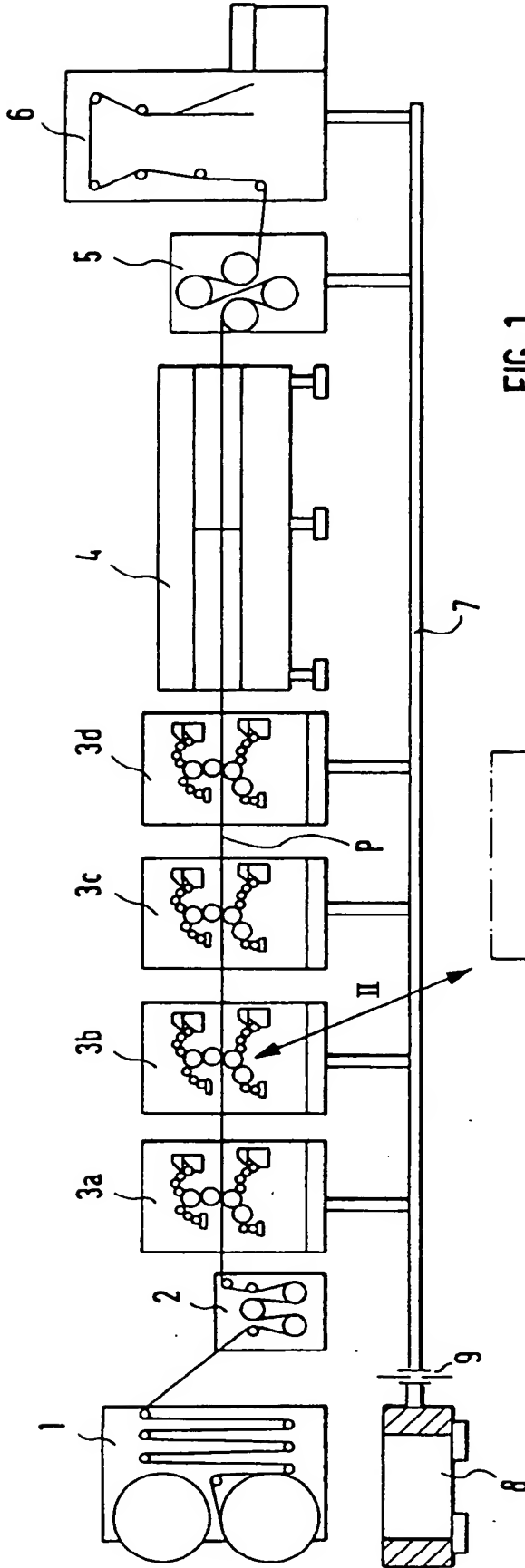


FIG. 1

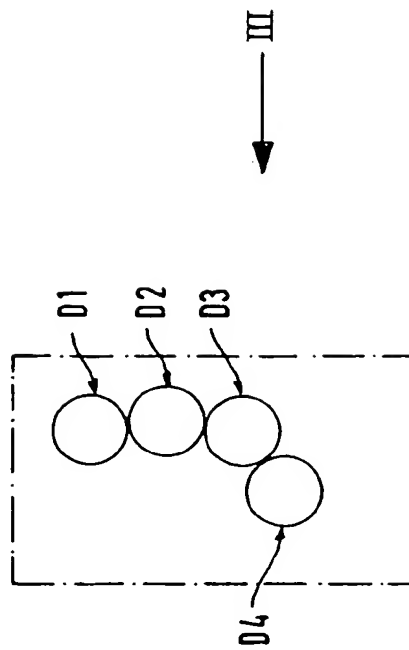


FIG. 2

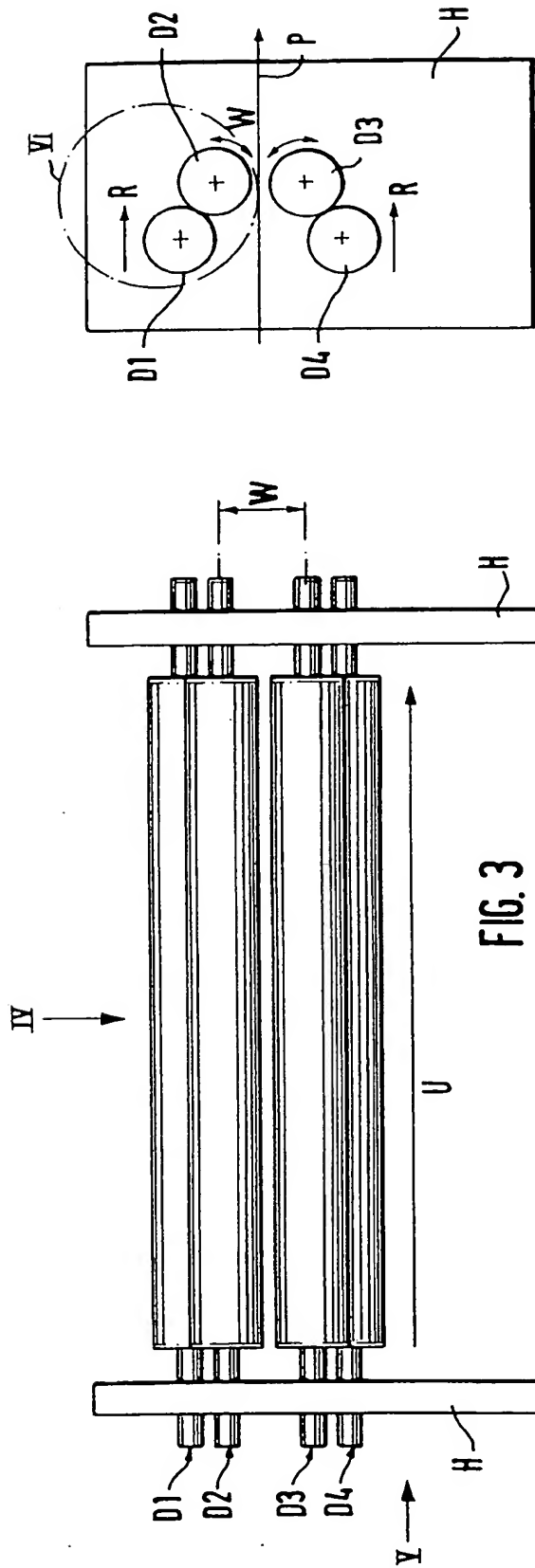


FIG. 5

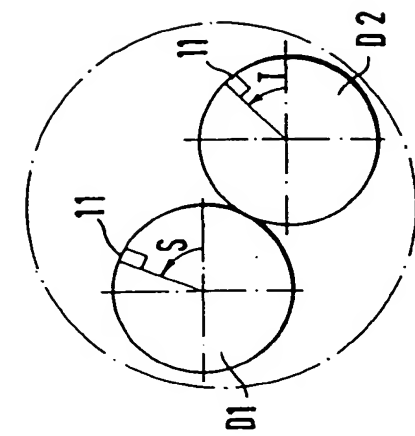


FIG. 6



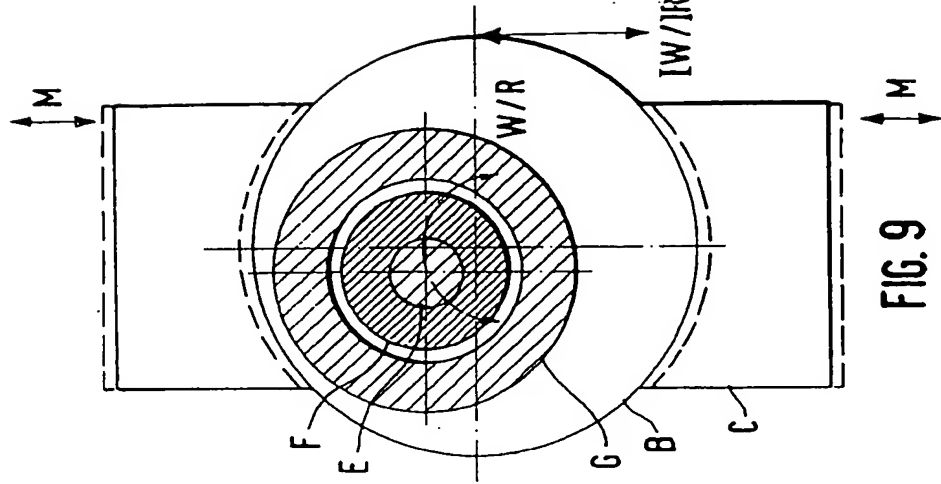


FIG. 9

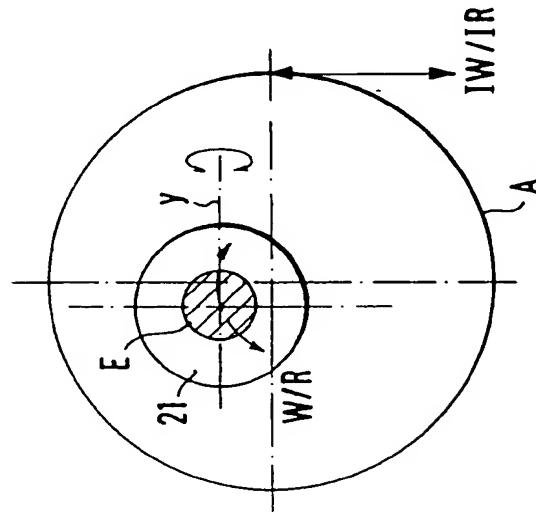


FIG. 8

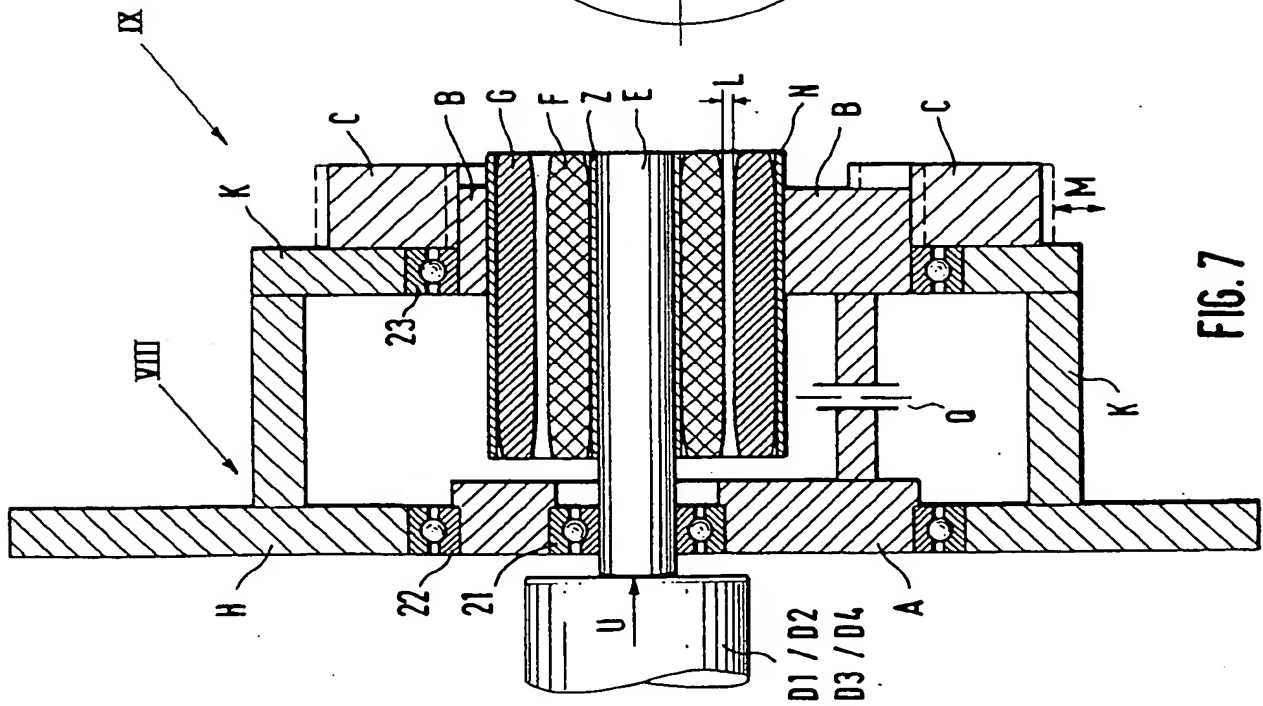


FIG. 7

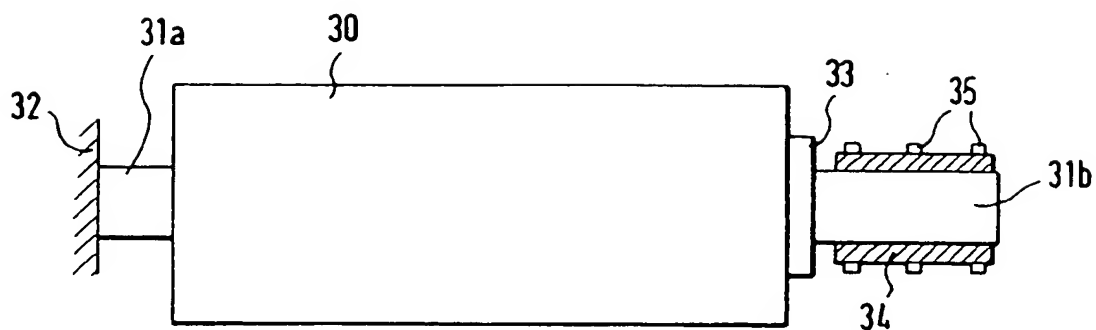


FIG. 10